Modelo Relacional Proyecto Taller de Base de Datos Concurso VEX.

PK = Primary key → <u>primary_key</u>
FK = Foreign key → <u>foreign_key</u>

Sedes (id_sede, nombre, direccion)

Eventos (id_evento, nombre_evento, fecha, hora_inicial, hora_final, id_sede)

Jurados (<u>id_evento, nombre_jurado</u>, categoria)

Jueces (id juez, nombre_juez, institución, nivel_academico)

Jueces_jurados (<u>id_juez, id_evento, nombre_jurado</u>)

Instituciones (id_evento, nombre_institucion, direccion)

Asesores (<u>id_evento, nombre_institucion, nombre_asesor</u>, correo)

Equipos (<u>id_evento, nombre_institucion, nombre_equipo</u>, categoría, nombre_asesor)

Integrantes (<u>id_evento</u>, <u>nombre_institucion</u>, <u>nombre_equipo</u>, <u>nombre_integrante</u>, edad)

Diseno (<u>id_diseno</u>, reg_fechas, just_de_cam_proto, diag_img, ortog_redacc, presentación, dis_mod_autodesk, ana_elem, ensamble_proto, modelo_acorde_robot, acorde_robot, acorde_simulacion, restricc_mov, vid_anim)

Programacion (<u>id_programacion</u>, soft_robotc, uso_funciones, complejidad_prog, just_sec_prog, estrc_func_aplicadas, depuración_cod, creación_cod_mod, documentación, vinculación, declaración_uso_dep, vinculo_joystick, eficiencia_calib, habilidad_joystick, respuesta_mando, docu_mod_driver, demo_15_seg, no_inconvenientes, demo_objetivo, exp_mod_auto)

Construccion (<u>id_construccion</u>, prototipo_estetico, estructuras_estables, sistemas, sensores, cableado, calculo_implementacion, alcance_robot, imp_estc_vex_rob, mono_core, análisis_estructuras, relacion_vel_ang, tren_engranes, centro_gravedad, sist_transmision, potencia, torque, velocidad)